

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 06276053 A

(43) Date of publication of application: 30 . 09 . 94

(51) Int. CI

H03H 17/00 H03H 15/00 H03H 17/02 H04B 3/10

(21) Application number: 05086917

(71) Applicant:

IDOU TSUSHIN SYST KAIHATSU

(22) Date of filing: 23 . 03 . 93

(72) Inventor:

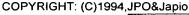
SATO KENICHI

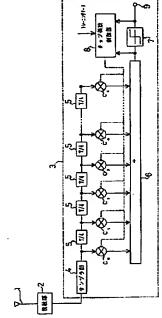
(54) ADAPTIVE AUTOMATIC EQUALIZER

(57) Abstract:

PURPOSE: To decrease the arithmetic quantity of the automatic equalizer of a receiver and to reduce the power consumption of the circuit for the embodiment of real-time processing by determining the minimum number of taps in a training period.

CONSTITUTION: This adaptive automatic equalizer is equipped with a sampler part 4 which samples a received signal and taps CO-CM supplied with the output of the sampler part 4. In the training period, a tap coefficient is initially set with the training data sequence positioned at the head of a burst signal and on its reception side, known training data are compared with the output result of the automatic equalizer 3 to determine the minimum number of taps required for waveform equalization. In a tracking period, the tap coefficients of only taps corresponding to the minimum number of taps are updated and other taps except this taps do not contribute to the waveform equalization. Therefore, the equalizer can operates with the minimum number of taps required for the waveform equalization in case of variation in propagation path characteristics and the arithmetic processing quantity is reduced.





THIS PAGE BLANK (USPTO)

(19)日本国特許庁 (JP)

j

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号

特開平6-276053

(43)公開日 平成6年(1994)9月30日

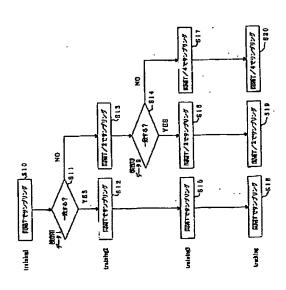
(51) Int.Cl. ⁵ H 0 3 H 17/00 15/00 17/02	識別記号 B G L	庁内整理番号 7037-5 J 7037-5 J 7037-5 J 7037-5 J	FI	技術表示簡所	
H 0 4 B 3/10	С	7741 –5K	審査請求 有 話	請求項の数1 FD (全 6 頁)	
(21)出願番号 (22)出願日	特額平5-86917 平成5年(1993)3月23日		東京都中央 (72)発明者 佐藤 健一東京都中央 移動通信	移動通信システム開発株式会社 東京都中央区日本橋人形町2丁目33番8号 発明者 佐藤 健一 東京都中央区日本橋人形町2丁目33番8号 移動通信システム開発株式会社内	

(54) 【発明の名称】 適応自動等化器

(57)【要約】

【目的】 移動通信システムの分野でデジタル変復調方式を使用した場合に、受信機において適用可能な適応自動等化器を提供する。

【構成】 トレーニング期間においては、パースト信号の先頭に位置するトレーニングデータ系列によりタップ C。 ~ C』のタップ係数の初期値般定を行うとともに、この受信側においても既知のトレーニングデータと適応自動等化器の出力結果を比較することにより波形等化を行うために必要な最小のタップの数を決定し、トラッキング期間においては、上記最小タップ数に対応したタップである対応タップのみのタップ係数の更新を行い、この対応タップ以外のタップは波形等化に関与しないようにする。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 トレーニング期間及びトラッキング期間 を有するバースト信号を受信する受信機に設けられ、 データシンポルの繰り返し周期Tを整数Nで除した期間 T/Nをサンプリング間隔として受信信号をサンプルす るサンブリング手段と、当該サンプリング手段の出力が 供給されるタップとを備えた適応自動等化器であって、 前記トレーニング期間においては、前配パースト信号の 先頭に位置するトレーニングデータ系列により前記タッ プのタップ係数の初期値設定を行うとともに、この受信 10 側においても既知のトレーニングデータと前記適応自動 等化器の出力結果を比較することにより波形等化を行う ために必要な最小のタップの数を決定し、

前記トラッキング期間においては、前記最小のタップ数 に対応したタップである対応タップのみのタップ係数の 更新を行い、当該対応タップ以外のタップは波形等化に 関与しないようにすることを特徴とする適応自動等化

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、ディジタル変復調方式 に従う受信信号を等化する自動等化器に関し、特に、移 動通信のような伝搬路変動が考えられる場合を適用領域 とする移動通信受信機における適応自動等化器に関する ものである。

[0002]

【従来の技術】従来、移動通信における受信機に適用さ れている自動等化器として、図1に示すようなものが知 られていた。図1では、受信信号のタイミング位相のば らつきをなくし、クロック抽出を安定に行うために、受 30 受信機に設けられ、データシンボルの繰り返し周期Tを 信信号をデータシンボルの繰り返し周期Tよりも短いサ ンプリング間隔(分数間隔)によりサンプリングするこ とが行われており、これをオーパーサンプリングタイプ 自動等化器と称し、受信信号のタイミング位相ずれを吸 収できる等化器として知られている(p105~, 「移 動通信のディジタル化技術」、平成2年4月19日、株 式会社トリケップス参照)。これにより伝搬路特性の変 動の激しい移動通信においても自動等化器を適用するこ とが可能となっていた。図1の例では、受信信号は受信 アンテナ部1より入力し、検波部2でペースパンド信号 40 に変換されて、自動等化器部3に入力する。この自動等 化器部3への入力信号をサンプラ部4においてシンボル 周期T (整数間隔) の1/N (N:整数) である分数間 隔T/Nでサンプリングし、遅延素子部5をT/Nずつ 順次シフトしながら転送する。この転送されたデータを それぞれのタップC。~C』でタップ係数を乗算し、加 算器部6で加算する。さらに、この加算結果はデータ判 定部7でデジタルデータとして判定されて出力端子部9 に出力される。また、このデータ判定部7の前後のデー

入力する。このタップ係数制御部8では、上記データ判 定部7の前後のデータの差分値を誤差とし、この誤差を 白乗平均的に最小化するアルゴリズム (Least Square M ean algorithms: LMS) や逐次的に最小化するアルゴ リズム (Recursive Least Square algorithms : RL S) などを使用してタップ係数の制御を行う。(図1の 例はN=4でフィードフォワードタップのみの場合を示 している。) また、受信する従来のパースト信号は図1 のような構成となっており、バースト信号の先頭に位置 する受信側でも既知のトレーニングデータ系列によりタ ップ係数の初期値設定を行っていた。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】しかし、上記従来のオ ーパサンプリングタイプの自動等化器は、上述のような 利点を有するものではあるが、分数間隔でサンプリング するため、整数間隔でサンプリングした時と比較して、 N倍のオーバサンプリングを用いると自動等化器部のタ ップ数もN倍必要となり、タップ係数制御部においてア ルゴリズムを用いてタップ係数を制御するためにより多 くの演算処理量が必要となる。これはリアルタイム処理 の点で回路実現性を著しく困難にするものであった。本 発明は、上記の課題を解決するためになされたものであ り、特に移動通信システムの分野でデジタル変復調方式 を使用した場合に、受信機において適用可能な適応自動 等化器を提供することを目的とする。

[0004]

20

【課題を解決するための手段】上記の課題を解決するた め、本発明に係る適応自動等化器は、トレーニング期間 及びトラッキング期間を有するパースト信号を受信する 整数Nで除した期間T/Nをサンプリング間隔として受 信信号をサンプルするサンプリング手段と、当該サンプ リング手段の出力が供給されるタップとを備えた適応自 動等化器であって、前配トレーニング期間においては、 前記パースト信号の先頭に位置するトレーニングデータ 系列により前記タップのタップ係数の初期値設定を行う とともに、この受信側においても既知のトレーニングデ 一夕と前記適応自動等化器の出力結果を比較することに より波形等化を行うために必要な最小のタップの数を決 定し、前記トラッキング期間においては、前記最小のタ ップ数に対応したタップである対応タップのみのタップ 係数の更新を行い、当該対応タップ以外のタップは波形 等化に関与しないようにして構成される。

[0005]

【作用】上記構成を有する本発明に係る適応自動等化器 によれば、トレーニング期間及びトラッキング期間を有 するパースト信号を受信する受信機に設けられ、データ シンポルの繰り返し周期Tを整数Nで除した期間T/N をサンプリング問隔として受信信号をサンプルするサン タはタップ係数を制御するため、タップ係数制御部8に 50 プリング手段とこのサンプリング手段の出力が供給され 3

るタップとを備えた適応自動等化器であって、トレーニング期間においては、バースト信号の先頭に位置するトレーニングデータ系列によりタップ係数の初期値般定を行うとともに、この受信側でも既知のトレーニングデータと自動等化器の出力結果を比較することにより波形等化を行うために必要な最小のタップ数を決定し、トラッキング期間においては、上記最小のタップ象をの更新を行い、上記対応タップのみのタップ係数の更新を行い、上記対応タップ以外のタップは液形等化に関与しないようにするため、伝搬路特性の変動に対して波形等化に必要な最小のタップ数で動作することができ、演算処理量を削減することができる。

[0006]

【実施例】以下、本発明の一実施例を図面にもとづいて 説明する。本発明の一実施例である適応自動等化器部の 全体構成を図1に示す。また、図1に示す適応自動等化 器部の処理フローチャートを図2に、パースト信号の構 成を図43それぞれ示す。

【0007】本実施例の特徴は、図1の自動等化器部3において図3の構成のパースト信号を用いて、図2の流れに従って処理する点が、図4のパースト信号を用いた、サンプリング間隔が一定の従来のオーパサンプリングタイプ自動等化器と異なる。すなわち、後述するように、図3におけるトレーニング期間において最小のタップ数を決定することにより演算処理量の削減を行っている。

【0008】本実施例では(この例はN=4の場合を示す)、図2の流れに従い、まずステップS10において図3のトレーニングデータ1に対してはサンプリング手段であるサンプラ部4は間隔下でサンプリングを行い、トレーニングを行う。データ判定をする間隔は下であるので、この間にサンプリングされたデータも下だけシフトされることになり、サンプリング周期下に対応するタップである対応タップCo、Co、Co、・・・といったタップ係数のみトレーニングの対象となり係数更新が行うが、それ以外のサンプリング周期下に対応しないタップのタップ係数の値は0とし、係数更新を行わない。ここで、トレーニングデータ1の末尾部分はステップS11で用いる1シンポル又は数シンポルで構成される検査用データ1と兼用している。

【0009】ステップS11ではこの検査用データ1を受信したとき、この自動等化器部3のデータ判定部7の出力結果と上記検査用データ1とを比較し、データがすべて一致しているかどうかを検査し、一致していなければ波形等化が十分に行われていないと判断し、続くトレーニングデータ2に対してはT/2でサンプリングを行うステップS13が実施され、一致していればT間隔サンプリングで波形等化が十分行われていると判断し、続くトレーニングデータ3、送信データに対して、それぞれステップS12 S15 S

18を実施する。

【0010】次に、上記ステップS11の場合分けによりステップS13を実施する場合はサンプラ部は図3のトレーニングデータ2に対しては間隔T/2でサンプリングを行い、トレーニングを行う。このとき、サンプリング周期T/2に対応するタップである対応タップC6、C7、C6、C8、C8、C8、C9のみトレーニングの対象となり係数更新を行うが、それ以外のサンプリング周期T/2に対応しないタップのタップ係数の値は0とし、係数更新を行わない。

【0011】続くステップS14においてステップS11と同様に、トレーニングデータ2の末尾部分は1シンボル又は数シンボルで構成される検査用データ2と兼用されており、この検査用データ2を受信したとき、自動等化器のデータ判定部の出力結果と上配検査用データ2とを比較し、データがすべて一致しているかどうかを検査し、一致していない場合はトレーニングデータ3、送信データに対して、それぞれステップS17、ステップS20が実施され、一致している場合は同様にステップS16、ステップS19が実施される。ここで、ステップS17が実施されるときはサンプラ部は間隔T/4でサンプリングを行い、全てのタップ係数が更新の対象となる。

【0012】従来のオーパサンプリングタイプの自動等化器では、伝搬路変動が比較的緩やかでタイミング位相のばらつきが少ない場合でも図2におけるステップS17、ステップS20が常に行われることになり、演算処理量が非常に大きくなる。例えば、タップ係数制御アルゴリズムとしてRLSを用いた場合、係数更新の対象と30なるタップ数をMとしたときの演算量はMの2乗に比例する(p151~,「適応フィルタ入門」、シモン・ハイキン著、武部幹駅、1987年9月10日初版発行、現代工学社参照)ので、Mの値が1/2になれば演算量は1/4、Mの値が1/4になれば演算量は1/16となるように、上記の例におけるステップS18やS19を用いて係数更新するタップ数を少なくするほど演算量は大きく削減できる。

【0013】なお、上記実施例はN=4でフィードバックタップがない場合であり、本発明はこれに限定される40 ものではない。

【0014】また、本発明は、上配実施例に限定されるものではない。上記実施例は、例示であり、本発明の特許請求の範囲に記載された技術的思想と実質的に同一な構成を有し、同様な作用効果を奏するものは、いかなるものであっても本発明の技術的範囲に包含される。

[0015]

うステップS13が実施され、一致していればT関隔サ 【発明の効果】以上説明したように、上記構成を有する ンプリングで波形等化が十分行われていると判断し、統 本発明に係る適応自動等化器によれば、トレーニング期 くトレーニングデータ2、トレーニングデータ3、送信 間及びトラッキング期間を有するパースト信号を受信す データに対して、それぞれステップS12, S15, S 50 る受信機に設けられ、データシンポルの繰り返し周期T (4)

特開平6-276053

5

を整数Nで除した期間T/Nをサンプリング間隔として 受信信号をサンプルするサンプリング手段とこのサンプ リング手段の山力が供給されるタップとを備えた適応自 動等化器であって、トレーニング期間においては、バー スト信号の先頭に位置するトレーニングデータ系列によ りタップ係数の初期値設定を行うとともに、この受信側 でも既知のトレーニングデータと自動等化器の出力結果 を比較することにより波形等化を行うために必要な最小 のタップ数を決定し、トラッキング期間においては、上 記最小のタップ数に対応したタップである対応タップの 10 みのタップ係数の更新を行い、上記対応タップ以外のタ ップは波形等化に関与しないようにするため、伝搬路特 性の変動に対して波形等化に必要な最小のタップ数で動 作することができ、演算処理量を削減することができ る。したがって、ディジタル変復調方式の移動通信シス テムにおいて、受信機の自動等化器での演算量が削減で き、リアルタイム処理の具現化において回路の消費電力 の低減化などに大きな効果が期待できる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施例である適応自動等化器の全体 20

構成を示すブロック図である。

【図2】本発明の一実施例である適応自動等化器における処理手順を示す処理フローチャート図である。

【図3】本発明の一実施例である適応自動等化器におけるパースト信号の構成を示す図である。

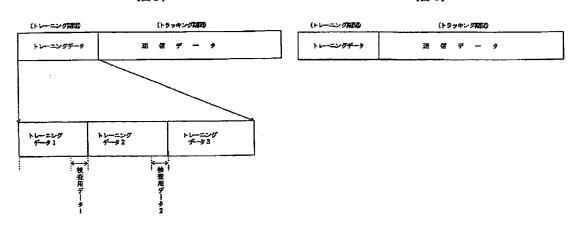
【図4】従来の自動等化器におけるパースト信号の構成を示す図である。

【符号の説明】

- 1 受信アンテナ部
- 2 検波部
- 3 自動等化器部
- 4 サンプラ部
- 5 遅延素了部
- 6 加算器部
- 7 データ判定部
- 8 タップ係数制御部
- 9 出力端子部
- C。~C』 タップ
- S10~S20 処理ステップ

[図3]

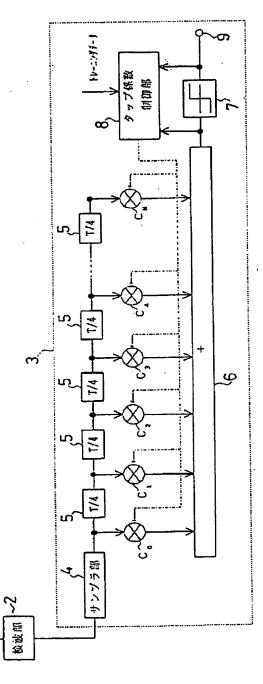
(図4)



(5)

特開平6-276053

[図1]



[図2]

